

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2004-330361

(P2004-330361A)

(43) 公開日 平成16年11月25日(2004. 11. 25)

(51) Int. Cl.<sup>7</sup>

B25J 5/00

F I

B25J 5/00

F

テーマコード (参考)

3C007

審査請求 未請求 請求項の数 9 O L (全 19 頁)

(21) 出願番号 特願2003-129774 (P2003-129774)  
 (22) 出願日 平成15年5月8日 (2003.5.8)

(71) 出願人 503360115  
 独立行政法人 科学技術振興機構  
 埼玉県川口市本町4丁目1番8号  
 (74) 代理人 100089635  
 弁理士 清水 守  
 (72) 発明者 中村 仁彦  
 東京都江戸川区北篠崎2-24-10  
 (72) 発明者 稲邑 哲也  
 埼玉県川口市戸塚境町28-8-203  
 (72) 発明者 谷江 博昭  
 埼玉県春日部市栄町3-290-1  
 Fターム(参考) 3C007 BS27 CS08 HS27 KS21 KX10  
 WA03 WA13 WB01 WB14 WB22

(54) 【発明の名称】 隠れマルコフモデルによる運動データの認識・生成方法、それを用いた運動制御方法及びそのシステム

(57)【要約】

【課題】 隠れマルコフモデル(HMM)によって抽象化された対象の運動の時系列データを再現することができる、隠れマルコフモデルによる運動データの認識・生成方法、それを用いた運動制御方法及びその制御システムを提供する。

【解決手段】 隠れマルコフモデルによる運動データの認識・生成方法において、状態遷移列候補の計算過程と、出力ベクトル列の計算過程と、最終的な出力ベクトル列の計算過程、隠れマルコフモデルの空間への配置過程とを有し、運動認識と運動生成を隠れマルコフモデルのみによって統合する。

【選択図】 図1

